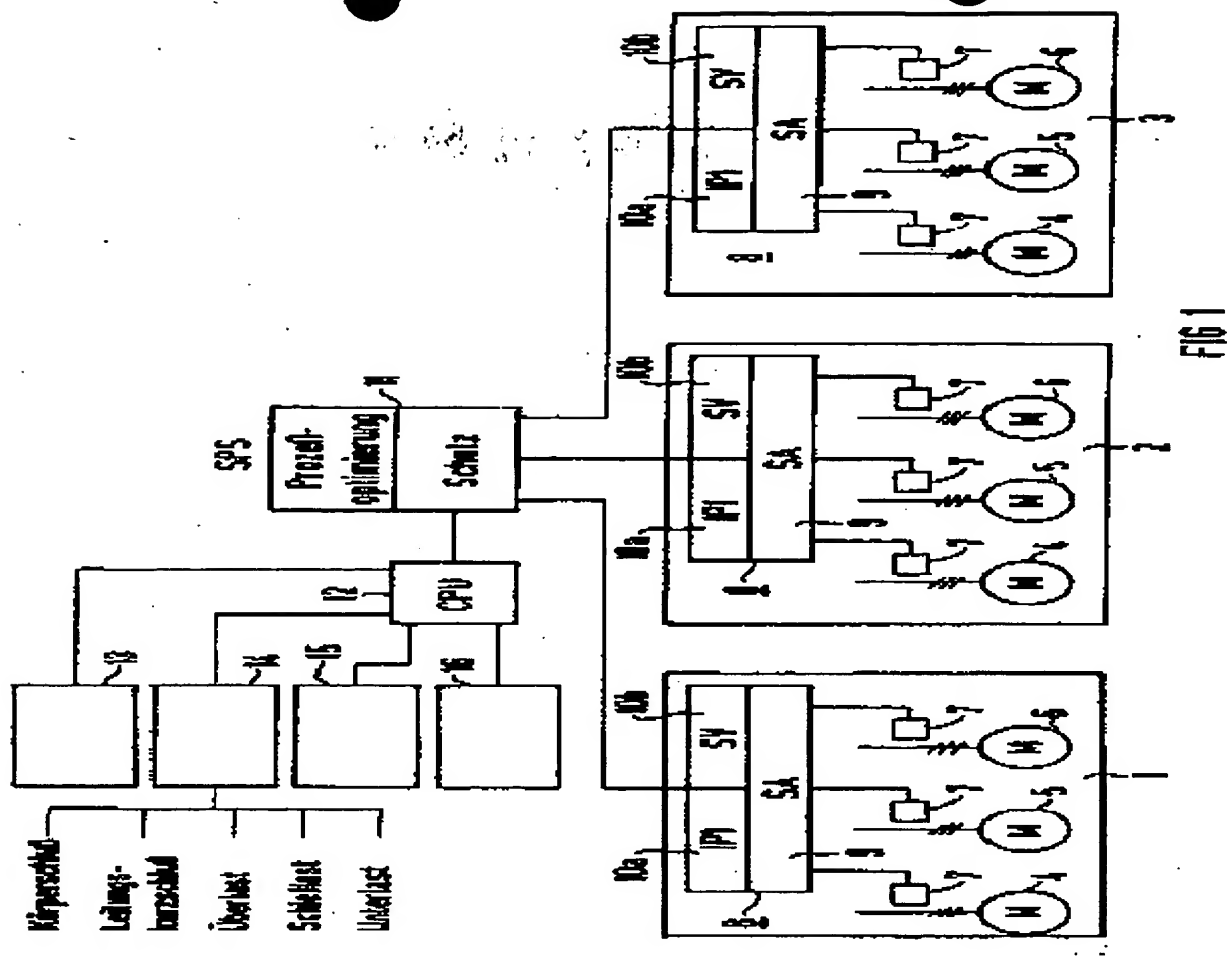


AN: PAT 1992-293568
TI: Drive cut-out protection system for rolling plant causes
disconnection of each drive or operation at calculated overload
PN: **EP500997-A1**
PD: 02.09.1992
AB: The cut-out protection system operates, the cut-out switches
for the individual drives in dependence on the monitored
network supply parameters, to prevent damage. the current in
each drive is detected and evaluated, with the individual drive
components (4, 5, 6) arranged in blocks (1, 2, 3). Each block
has an associated evaluation device (8) for the current sensor
signals, allowing automatic disconnection or operation of the
drive at a calculated overload, determined from the expected
life of the drive at the increased operating temp.; Minimises
consequences of drive cut-out.
PA: (SIEI) SIEMENS AG;
IN: FREITAG D; JAEHNE H;
FA: **EP500997-A1** 02.09.1992; DE59105726-G 20.07.1995;
EP500997-B1 14.06.1995; JP05153723-A 18.06.1993;
NO9200798-A 02.09.1992;
CO: AT; CH; DE; EP; FR; GB; IT; JP; LI; NL; NO; SE;
DR: AT; CH; DE; FR; GB; IT; LI; NL; SE;
IC: G01R-031/32; G01R-031/34; G05B-019/05; H02H-000/00;
H02H-003/00; H02H-007/08;
MC: S01-G07; T06-A04B; T06-D05A1; X13-C04C; X25-A02B;
DC: S01; T06; X13; X25;
FN: 1992293568.gif
PR: EP0103100 01.03.1991;
FP: 02.09.1992
UP: 20.07.1995

THIS PAGE BLANK (USPTO)



THIS PAGE BLANK (USPTO)



Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets



Veröffentlichungsnummer: **0 500 997 A1**

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

Anmeldenummer: **91103100.3**

Int. Cl.⁵: **H02H 7/08, G01R 31/34,
G05B 19/05**

Anmeldetag: **01.03.91**

Veröffentlichungstag der Anmeldung:
02.09.92 Patentblatt 92/36

Anmelder: **SIEMENS AKTIENGESELLSCHAFT**
Wittelsbacherplatz 2
W-8000 München 2(DE)

Benannte Vertragsstaaten:
AT CH DE FR GB IT LI NL SE

Erfinder: **Freitag, Dieter, Dr.**
Am Rebenhang 3
W-8450 Amberg(DE)
Erfinder: **Jähne, Hans-Joachim, Dr.-Ing.**
Triftweg 12
W-8450 Amberg(DE)

Anordnung zur Beeinflussung von Schaltgeräten.

Um hohe Folgeschäden in komplexen Fertigungseinrichtungen, wie beispielsweise Walzenstraßen, zu minimieren, wird bei einer Anordnung zur Beeinflussung von Schaltgeräten in Abhängigkeit von Netzzustandsdaten mittels Stromerfassung und Auswertung vorgeschlagen, daß eine prozeßbedingte Kopplung einzelner Antriebskomponenten des Net-

zes zu Antriebsblöcken vorgesehen ist, deren Komponenten prozeßbedingt im Bedarfsfalle abschaltbar oder mit kalkulierter Überlast des Antriebes betreibbar sind. Die Überlast wird mittels der bei erhöhter Temperatur noch zu erwartenden Lebensdauer der Antriebsmaschine kalkuliert.

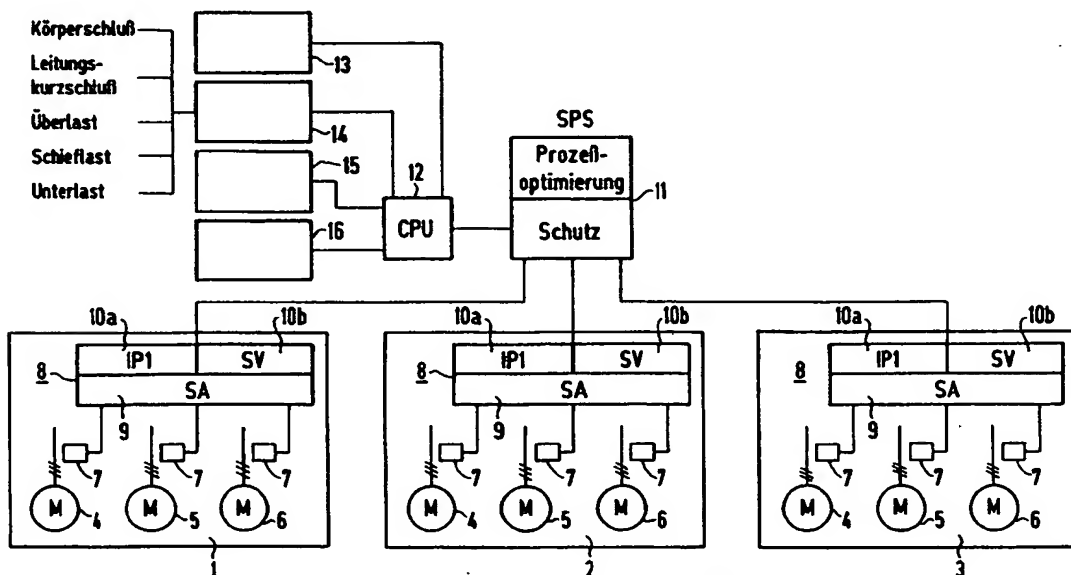


FIG 1

Die Erfindung bezieht sich auf eine Anordnung zur Beeinflussung von Schaltgeräten in Abhängigkeit von Netzzustandsdaten mittels Stromerfassung und Auswertung.

Bei einer bekannten Anordnung der obengenannten Art (DE-OS 36 26 399 = GR 86 P 8539) werden die Netzzustandsdaten durch eine Fremdspannungseinspeisung mit nachgeschalteter Auswerteschaltung und Soll-Ist-Wert-Vergleich ermittelt. Bei Vorliegen eines Fehlers wird das Schaltgerät blockiert, so daß ein Anschalten des Netztes an das Netz verhindert wird (Nichteinschalten bestehender Kurzschlüsse).

Zur schnellen Erkennung von Kurzschlüssen und zur Erzeugung eines elektrischen Auslösefehls (DE-OS 36 26 400 = GR 86 P 8540) ist es weiterhin bekannt, eine Meßanordnung zu benutzen, die die zeitlichen Verläufe des Stromes als auch der Spannung des Netzes mißt und daraus die komplexen Impedanzen und Leistungen ermittelt. Durch eine derartige Anordnung ist es möglich, einen einzelnen Antrieb vor Beschädigung zu schützen (Früherkennung von entstehenden Kurzschlüssen).

Der vorliegenden Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, einen hinreichenden Schutz bei komplexen Fertigungseinrichtungen bzw. komplexen Prozeßantrieben zu gewährleisten, der hohe Folgeschäden bei Ausfall bzw. bei singulärer Schutzauflösung vermeidet. Gedacht ist hier in erste Linie an Walzstraßen, Druckmaschinen, Fertigungsstraßen auf dem Automobilsektor oder auch vernetzte Prozesse im Bereich der Chemie oder Energie. Dies wird auf einfache Weise dadurch erreicht, daß zur Beeinflussung eine prozeßbedingte Kopplung einzelner Komponenten des Netzes zu Antriebsblöcken vorgesehen ist, deren Komponenten prozeßbedingt im Bedarfsfalle abschaltbar oder mit kalkulierter Überlastung einzelner Antriebe betreibbar sind. Als einfache Auswertung für die einzelnen Antriebskomponenten hat es sich herausgestellt, wenn die Auswertung eine Schwellwertauswertung des über einen Schwellwertsensor ermittelten Stromes ist. Um zusätzlich auch entstehende Fehler rechtzeitig kennenzulernen, ist es von Vorteil, wenn der Auswertung eine Einrichtung zur Anzeige für entstehende Fehler und/oder prospektive Wartungshinweise für die Antriebsmaschinen nachgeschaltet ist. Um ernsthafte Gefahren bei der Überlastung einer Antriebskomponente zu vermeiden ist es vorteilhaft, wenn die Restlaufzeit einer Antriebsmaschine bei der prozeßbedingten notwendigen Überlastung in Abhängigkeit der Isolierstofflebensdauer der Antriebsmaschine und durch Abzug der Laufzeit der Antriebsmaschine bei bisher ermittelten Temperaturen und bekannten Betriebsbedingungen bestimmt ist. Außerdem ist es für die Ermittlung der Restlebensdauer von Vorteil, wenn als Alter-

5 rungskriterium die Auswertung der Strangströme nach Betrag und Phase (als Abweichung vom Nennzustand - die sogenannte teach-in-Methode) oder die Bewertung der Strangimpedanzen, d.h. im we sentlichen deren Veränderungen, z.B. durch Einprägen eines niederfrequenten Netzsignals, benutzt werden. Entsprechend dem notwendigen Notprozeßablauf wird im allgemeinen die ermittelte mögliche Restlaufzeit des Antriebsmotors nicht 10 überschritten. Um mit einem geringen Schaltgeräteaufwand auszukommen, ist es von Vorteil, wenn den Antriebskomponenten eines Antriebsblockes ein gemeinsamer Leistungsschalter und den einzelnen Antriebskomponenten Nennlast schaltende, fernbetätigbare Schaltgeräte, vorzugsweise Schütze, vorgeschaltet sind. Um die analoge Stromerfassung auf einfache Weise mit einem Mikroprozessor bzw. einem Rechner verbinden zu können, ist es von Vorteil, wenn der Schwellwertauswertung eine 20 Signalvorverarbeitung vor- und eine intelligente Peripherie nachgeschaltet ist. Um mit minimierten Verdrahtungs- und Montagekosten auszukommen, ist es weiterhin von Vorteil, wenn die Schwellwertauswertung über einen digitalen Actor-Sensorbus mit der intelligenten Peripherie und dem intelligenten Leistungsschalter verbunden ist, der seinerseits mit einer Prozeßoptimierungseinrichtung in Form einer speicherprogrammierbaren Steuerung und einer CPU in Verbindung steht. Derartige Busse und 30 intelligente Peripherien sind beispielsweise aus der Fabrikautomatisierung mit freiprogrammierbaren Steuerungen bekannt. Um handelsübliche intelligente Leistungsschalter, wie sie beispielsweise in Form der offenen oder gekapselten Leistungsschalter für Leitungs- bzw. Motorschutz mit elektronischen Auslösern bekannt sind (Realisierung von Zeitselektivität, verzögerter Abschaltung und anderer Prozeßanpassungsfunktionen zur Systemoptimierung) verwenden zu können, ist es von Vorteil, wenn dem intelligenten Leistungsschalter eine dezentrale Signalvorverarbeitung als Kommunikationsmodul zwischen speicherprogrammierbarer Steuerung mit intelligenter Peripherie, Leistungsschalter und Auswerteeinrichtung zugeordnet ist. Um auch 40 im Kurzschlußfall eine Antriebskomponente mit einem Schaltgerät abschalten zu können, das lediglich Nennlast schaltet, hat sich ein Verfahren zum Abschalten einer Antriebskomponente im Fehlerfall als vorteilhaft erwiesen, das darin besteht, daß ein allen Antriebskomponenten eines Antriebsblockes vorgeschalteter Leistungsschalter kurzzeitig (für ca. 15 ms) ausgeschaltet wird und danach ein nur Nennlast schaltendes, einer einzelnen Antriebskomponente zugeordnetes Schaltgerät ausgeschaltet wird und wonach ein Wiedereinschalten des Leistungsschalters erfolgt. 55

Anhand der Zeichnung wird ein Ausführungsbeispiel gemäß der Erfindung beschrieben.

Es zeigen:

- FIG 1 die prinzipielle Darstellung für die Steuerung prozeßmäßig mechanisch gekoppelter Antriebsblöcke, aufgeteilt in einzelne Antriebskomponenten,
- FIG 2 die Steuerung eines aus drei Antriebskomponenten bestehenden Antriebsblockes,
- FIG 3 die Ausbildung eines intelligenten Leistungsschalters mit dezentraler Signalvorverarbeitung,
- FIG 4 ein Diagramm der Lebensdauer von hochpolymeren Isolierstoffen in Abhängigkeit von den Betriebs- bzw. Dauergebrauchstemperaturen zur Ermittlung der Restlebensdauer einer Maschine.
- FIG 5 das Blockschaltbild eines Kommunikationsmoduls KM.

Das in der FIG 1 dargestellte Steuerkonzept beinhaltet drei Antriebsblöcke 1, 2, 3 mit jeweils drei einzelnen Antriebskomponenten 4, 5, 6 in Form von Antriebsmaschinen, sowie jeder Antriebskomponente zugeordneten Schwellwertsensoren 7, die die in den Antriebsmaschinen fließenden Ströme erfassen. Zu jedem Antriebsblock 1, 2, 3 gehört auch eine Auswerteeinrichtung 8, die aus einer Signalvorverarbeitung, einer Schwellwertauswertung 9 sowie einer intelligenten Peripherie 10b besteht. Den Auswerteeinrichtungen ist eine Prozeßoptimierung 11 unter Berücksichtigung der erforderlichen Schutzeinrichtungen vorgeschaltet, die in Form einer speicherprogrammierbaren Steuerung ausgeführt werden kann, die ihrerseits mit einer CPU 12 in Verbindung steht, aus der ein Abfragedisplay 13, Warnanzeigen 14 für Körperschluß, Leitungskurzschluß, Überlast, Schiefelast oder Unterlast Ausschaltungssignale 15 sowie eine Anzeige der Prozeßüberwachung 16 abgeleitet werden können.

Unter der Annahme, daß die Antriebsblöcke 1 bis 3 die Antriebsblöcke einer Walzenstraße sind, stellen die Antriebskomponenten 4, 5, 6 die Antriebe für die Walzen, die Schmierung der Öllager und der Walzenkühlung dar. Bei der Prozeßoptimierung muß entschieden werden, welche Antriebskomponenten überhaupt und in welcher Reihenfolge diese abgeschaltet werden können. Dies muß in die SPS eingelesen werden. Beim Beispiel für ein Walzwerk muß zunächst der Antrieb der Walzen selber abgeschaltet werden. Danach darf die Schmierung der Öllager und erst zuletzt die Walzenkühlung selbst abgeschaltet werden. Wenn das Abschalten einzelner Komponenten nicht möglich ist, muß gegebenenfalls der komplette Antriebsblock abgeschaltet werden. Dies erfolgt über einen vorgeschalteten Leistungsschalter 17, (FIG 2), dem für die einzelnen Antriebskomponenten 4, 5, 6 Nennlast schaltende Schalter 18, beispielsweise Schütze, nachge-

schaltet sind, die von der intelligenten Peripherie 10 angesteuert werden. Die Verbindung zwischen der Schwellwertauswertung der intelligenten Peripherie und dem Leistungsschalter 17 erfolgt über einen digitalen Actor-Sensor-Bus, der Reaktionszeiten von kleiner 2 ms gewährleisten kann. Unter Reaktionszeit wird in diesem Zusammenhang die erforderliche Gesamtzeit verstanden, die aus der reinen Übertragungszeit (Laufzeit der Signale auf dem Bus) sowie den Verarbeitungszeiten und den Protokollzeiten (Ein- und Entkleidung der Daten) bestehen. Das Abschalten der Einzelkomponenten 4 bis 6 kann durch kurzzeitiges Ausschalten des Leistungsschalters und Abschalten der entsprechenden Antriebskomponenten mittels des Schützes 18 erfolgen, wonach der Leistungsschalter 17 wieder eingeschaltet werden kann und die restlichen beiden Komponenten in Betrieb bleiben. Der Leistungsschalter ist ein intelligenter Leistungsschalter (FIG 3). Er besteht aus dem eigentlichen Schaltelement 19, den Stromwandlern 20 für die einzelnen Phasen, sowie einer Gleichrichtung 21, die mit dem die normale Überlast- und Kurzschlußauslösung übernehmenden Mikroprozessor 22 verbunden ist. Über einen Verstärker 23 im Zusammenwirken mit der Energieversorgung 24 und dem Mikroprozessor 22 wird der Leistungsschalter über den Auslöser 25 (F 1) des Leistungsschalters betätigt. Über mit dem Mikroprozessor 22 verbundene Einstellorgane 26, 27 können die Auslösewerte eingestellt werden. An den bekannten Leistungsschalter ist eine intelligente Peripherie (IP 2) 28 über einen Verstärker 29 angekoppelt, der zwei Kommunikationsmodule 30, 31 beinhaltet, die untereinander kommunizieren können. Das Kommunikationsmodul (KM 1) 30 steht mit der intelligenten Peripherie (IP 1) 10 a, b in Wirkverbindung, das Kommunikationsmodul 31 (KM 2) mit der Prozeßoptimierung (SPS) 11. Weiterhin ist eine Verbindung zu Hilfsschaltern 32 des Leistungsschalters vorgesehen, die die Zustände dem Kommunikationsmodul mitteilen können. Vom Kommunikationsmodul 31 können weiterhin Impulse auf Spannungsauslöser 33 oder dergl. abgegeben werden. FIG 5 zeigt als Beispiel ein Blockschaltbild für eine mögliche Ausführung eines solchen Kommunikationsmoduls.

Mit der erfindungsgemäßen Anordnung sind folgende Betriebsfälle denkbar:

1. Normalbetrieb:

Alle drei Antriebe 4, 5, 6 jedes Antriebsblockes laufen unterhalb oder mit Nennstrom.

2. Der Fehlerfall Überlast:

Eine oder auch mehrere Maschinen laufen mit einem Strom größer Nennstrom. Die Grenze dieses Stromes muß prozeßbedingt definiert werden. Es muß je nach Bedarf eingegeben werden, ob ein 1,5-facher Nennstrom oder auch

ein 2- oder 3-facher Nennstrom als Überlastgrenze und damit als Schwellwert vor gegeben wird. In diesem Fall wird über die Bewertung des bestehenden Fehlers die Restlebensdauer der Maschine ermittelt. Dies kann auf zwei unterschiedlichen physikalischen Bewertungsprinzipien im Zusammenspiel erfolgen:

1. Veränderungen der Isolationseigenschaft hochpolymerer Isolierstoffe als Funktion der Dauereinsatztemperatur einer Maschine. Hier muß zunächst die bisherige Laufzeit der Maschine bei entsprechender Temperatur berücksichtigt werden. Durch die Überlast wird die Temperatur jedoch für die Restlaufzeit höher, d.h. die restliche Lebensdauer wird nach der bekannten Arrheniusgleichung reduziert, d.h. beim Auftreten eines Überlastfehlers kann über die intelligente Peripherie 11 bzw. die CPU 12, die mit entsprechenden Daten - siehe FIG 4 - gespeist wurde, definiert gesagt werden, wie groß die Restlebensdauer der Maschine ist.

Zur Ermittlung der Restlebensdauer dient beispielsweise das in FIG 4 dargestellte Diagramm, das in Abhängigkeit von der Lebensdauer, Dauergebrauchstemperatur und Betriebstemperatur die Laufzeit als Funktion der Temperatur angibt. Der Lebensdauerpfeil 34 bei 25.000 Std. stellt die Nennlebensdauer bei Betrieb mit Grenztemperatur dar, bei der mit hundertprozentiger Wahrscheinlichkeit keine Schädigung der Maschine und keine Ausfälle zu erwarten sind.

2. Bewertung der Strangströme nach Phasenlage und Größe als Abweichung vom Neuzustand durch

- a) Auswertung der über die Laufzeit der Maschine aufgetretenen Änderungen (teach-in-Methode) oder
- b) durch die Bewertung der Strang-Impedanzen (Einprägung eines niederfrequenten Netzsignales).

Durch beide Arten der Methode 2 werden Langzeitveränderungen erkannt, wodurch prospektive Wartungshinweise und fundierte Aussagen über die Restlebensdauer einer Maschine möglich sind.

Durch diese beiden physikalisch unterschiedlichen Bewertungskriterien kann im Zusammenspiel eine wesentliche Entscheidung getroffen werden. Es kann ermittelt werden, wie lange eine Maschine für eine vorbestimmte Zeit mit kalkulierter Überlast betrieben werden kann, damit der Gesamtschaden für die Anlage (Gesamtschaden gleich Summe aus Komponenten- und Prozeßschaden) minimiert wird.

3. Fehlerfall Kurzschlußstrom

Der dritte Fehlerfall bei der erfindungsgemäßen Anordnung ist der, daß eine Maschine in der Nähe eines Kurzschlußstromes, z.B. 20-fachen Nennstrom betrieben wird bzw. sogar ganz blockiert. In diesen Fällen muß durch die Prozeßoptimierung ermittelt werden - dies ist innerhalb von 20 ms ohne weiteres möglich -, ob ein kompletter Antriebsblock abgeschaltet werden muß oder ob diese Maschine als einzelne Antriebskomponente abgetrennt werden kann. Wenn das Ergebnis der Prozeßoptimierung das Herausnehmen einer einzelnen Antriebskomponente innerhalb eines Blockes zuläßt, dann erfolgt das Abtrennen der Komponente über das Zusammenspiel des vorgeordneten Leistungsschalters 17 und des der einzelnen Antriebskomponente 4, 5, 6 zugeordneten Schaltgerätes 18. Der vorgeordnete Leistungsschalter 17 macht kurzfristig, z.B. 10 bis 20 ms auf, trennt damit alle Antriebskomponenten 4, 5, 6 vom Hauptstrang ab. In dieser Zeit kann das Schaltelement 18 der einen Antriebskomponente geöffnet werden und nach der vorgesehenen Zeit schaltet der vorgeordnete Leistungsschalter 17 die übrigen Antriebskomponenten wieder ans Netz.

Wenn die Prozeßoptimierung zum Ergebnis kommt, daß innerhalb des Antriebsblockes auf keinen Fall auf einzelne Antriebskomponenten verzichtet werden kann, muß bei Fehlerfällen, die in der Nähe des Kurzschlußstromes sind, der gesamte Antriebsblock herausgenommen werden.

Prozeßabhängig kann auch ein Notbetrieb definiert werden (z.B. bei Not-Hochdruck-Kühlungen für Kernkraftwerke), der selbst bei 20-fachem Nennstrom ein Laufen von einzelnen Maschinen - zumindest im Minutenbereich - vorsieht. Auch diese Maßnahme ist für den Sonderfall der Schadensbegrenzung und Gesamtschadenminimierung gedacht. Bei Blockierung einer Maschine sieht der Notbetrieb die Herausnahmedieser Maschine und - falls erforderlich - des gesamten Antriebsblockes vor. In diesen Fällen müssen die erforderlichen Notfunktionen automatisch entsprechend einer festgelegten Redundanz von anderen Antriebsblöcken übernommen werden.

Im Überlastbereich kann es von Vorteil sein, über die intelligente Peripherie 10a die ermittelte Restlebensdauer der Maschine an einer Anzeigeeinheit als Warnanzeige 14 anzuzeigen. Prozeßbedingt kann festgelegt werden, daß es im Überlastbereich keine Abschaltung einer Antriebskomponente gibt, sondern nur die Anzeige der Restlebensdauer als prospektiver Diagnose- und Warnhinweis. Im Kurzschlußfall oder in der Nähe des Kurzschlußfalles hingegen muß sich das Kommunikationsmodul 30 mit dem Kommunikationsmodul 31 abstimmen, weil hier entschieden werden muß, ob es möglich ist, innerhalb des Antriebsblockes

eine einzelne Komponente herauszunehmen oder ob dies nicht möglich ist und der gesamte Antriebsblock herausgenommen werden muß. Dies wird durch die übergeordnete Prozeßoptimierung in Form der speicherprogrammierbaren Steuerung 11 entschieden.

Mit dem bekannten Leistungsschalter 17 ist der Motorvollschutz nach VDE 0660 mit einer kontinuierlichen Kennlinie realisiert. Durch die Erfindung wird unterhalb dieser Kennlinienebene ein quasi prozeßoptimierter digitaler Motorschutz mit digitaler Kennlinie (prozeßnah) realisiert. Es kann mit einem Leistungsschalter pro Antriebsblock ausgekommen werden. Die nachgeschalteten Schaltgeräte können entsprechend preiswert ausgeführt werden. Die Verdrahtungs- und Montagekosten können gering gehalten werden durch die Verwendung zweier prozeßnaher Bus-Systeme (Sensor-Bus, SPS-Bus).

Patentansprüche

1. Anordnung zur Beeinflussung von Schaltgeräten (17, 18) in Abhängigkeit von Netzzustandsdaten mittels Stromerfassung (7) und Auswertung (8, 9, 10a, 10b), **dadurch gekennzeichnet**, daß zur Beeinflussung eine prozeßbedingte Kopplung einzelner Komponenten (4, 5, 6) des Netzes zu Antriebsblöcken (1, 2, 3) vorgesehen ist, deren Komponenten (4, 5, 6) prozeßbedingt im Bedarfsfalle abschaltbar oder mit kalkulierter Überlastung einzelner Antriebe betreibbar sind.
2. Anordnung nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet**, daß die Auswertung eine Schwellwertauswertung (9) des über einen Schwellwertsensor (7) ermittelten Stromes ist.
3. Anordnung nach Anspruch 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet**, daß der Auswertung (8, 9, 10a, 10b) eine Einrichtung zur Anzeige (13, 14, 15, 16) für entstehende Fehler und/oder prospektive Wartungshinweise für die Antriebsmaschinen (4, 5, 6) nachgeschaltet ist.
4. Anordnung nach Anspruch 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet**, daß die Restlaufzeit einer Antriebsmaschine (4, 5, 6) bei der prozeßbedingten notwendigen Überlastung in Abhängigkeit der Isolierstofflebensdauer der Antriebsmaschine und durch Abzug der Laufzeit der Antriebsmaschine bei bisher ermittelten Temperaturen und bekannten Betriebsbedingungen bestimmt ist.
5. Anordnung nach Anspruch 4, **dadurch gekennzeichnet**, daß als Alterungskriterium die Auswertung der Strangströme nach Betrag und

Phase oder die Bewertung der Strangimpedanzen benutzt ist.

6. Anordnung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, **dadurch gekennzeichnet**, daß den Antriebskomponenten (4, 5, 6) eines Antriebsblockes (1, 2, 3) ein gemeinsamer Leistungsschalter (17) und den einzelnen Antriebskomponenten Nennlast schaltende, fernbetätigbare Schaltgeräte (18) vorzugsweise Schütze, vorgeschaltet sind.
7. Anordnung nach einem der Ansprüche 2 bis 6, **dadurch gekennzeichnet**, daß der Schwellwertauswertung (9) eine Signalvorverarbeitung (10b) vor- und eine intelligente Peripherie (10a, 28, 12) nachgeschaltet ist.
8. Anordnung nach Anspruch 7, **dadurch gekennzeichnet**, daß die Schwellwertauswertung (9) über einen digitalen Actor-Sensorbus mit der intelligenten Peripherie (10a, 28) und dem intelligenten Leistungsschalter (17) verbunden ist, der seinerseits mit einer Prozeßoptimierungseinrichtung (11) in Form einer speicherprogrammierbaren Steuerung und einer CPU (12) in Verbindung steht.
9. Anordnung nach Anspruch 8, **dadurch gekennzeichnet**, daß dem intelligenten Leistungsschalter (17) eine dezentrale Signalvorverarbeitung (IP 2) als Kommunikationsmodul (30, 31) zwischen speicherprogrammierbarer Steuerung mit intelligenter Peripherie (12), Leistungsschalter (17) und Auswerteeinrichtung (8) zugeordnet ist.
10. Verfahren zum Abschalten einer Antriebskomponente im Fehlerfall nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet**, daß ein allen Antriebskomponenten (4, 5, 6) eines Antriebsblockes vorgeschalteter Leistungsschalter (17) kurzzeitig für ca. 15 ms ausgeschaltet wird und danach ein nur Nennlast schaltendes, einer einzelnen Antriebskomponente (4,5,6) zugeordnetes Schaltgerät (18) ausgeschaltet wird und wonach ein Wiedereinschalten des Leistungsschalters (17) erfolgt.
11. Verfahren zur Verhinderung einer singulären Schutzabschaltung eines Motors im Überlast- bzw. Kurzschlußbereich zur Minimierung des Gesamt schadens nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet**, daß in der Prozeßüberwachung (11, 12) ein Vergleich zwischen Komponentenschaden bei Nichtabschaltung und Prozeßfolgeschaden bei singulärer Abschaltung vorgenommen wird.

12. Verfahren zur Durchführung eines Vergleiches zwischen Komponentenschaden bei Nichtabschaltung und Prozeßfolgeschaden bei singulärer Abschaltung nach Anspruch 11, **dadurch gekennzeichnet**, daß Vorschädigungen des Motors berücksichtigt werden durch Bewertung von Strangströmen und Strangimpedanzen und zusammen mit der Isolierstoffalterung bei erhöhter Temperatur zur Bestimmung der Restlebensdauer einer Maschine herangezogen werden.
13. Verfahren zur Minimierung des Gesamtschadens bei einer Prozeßstörung nach Anspruch 11 und 12, **dadurch gekennzeichnet**, daß definierte und kalkulierte Betriebszustände für Motoren im Überlastbereich und als Notbetrieb in der Nähe des Kurzschlußbereiches jeweils für vorbestimmte Zeiten mit entsprechender Warnanzeige und Hinweisen für prospektive Wartungserfordernisse zugelassen und bei blockierten Maschinen entsprechende Redundanzen ausgelöst werden.

5

10

15

20

25

30

35

40

45

50

55

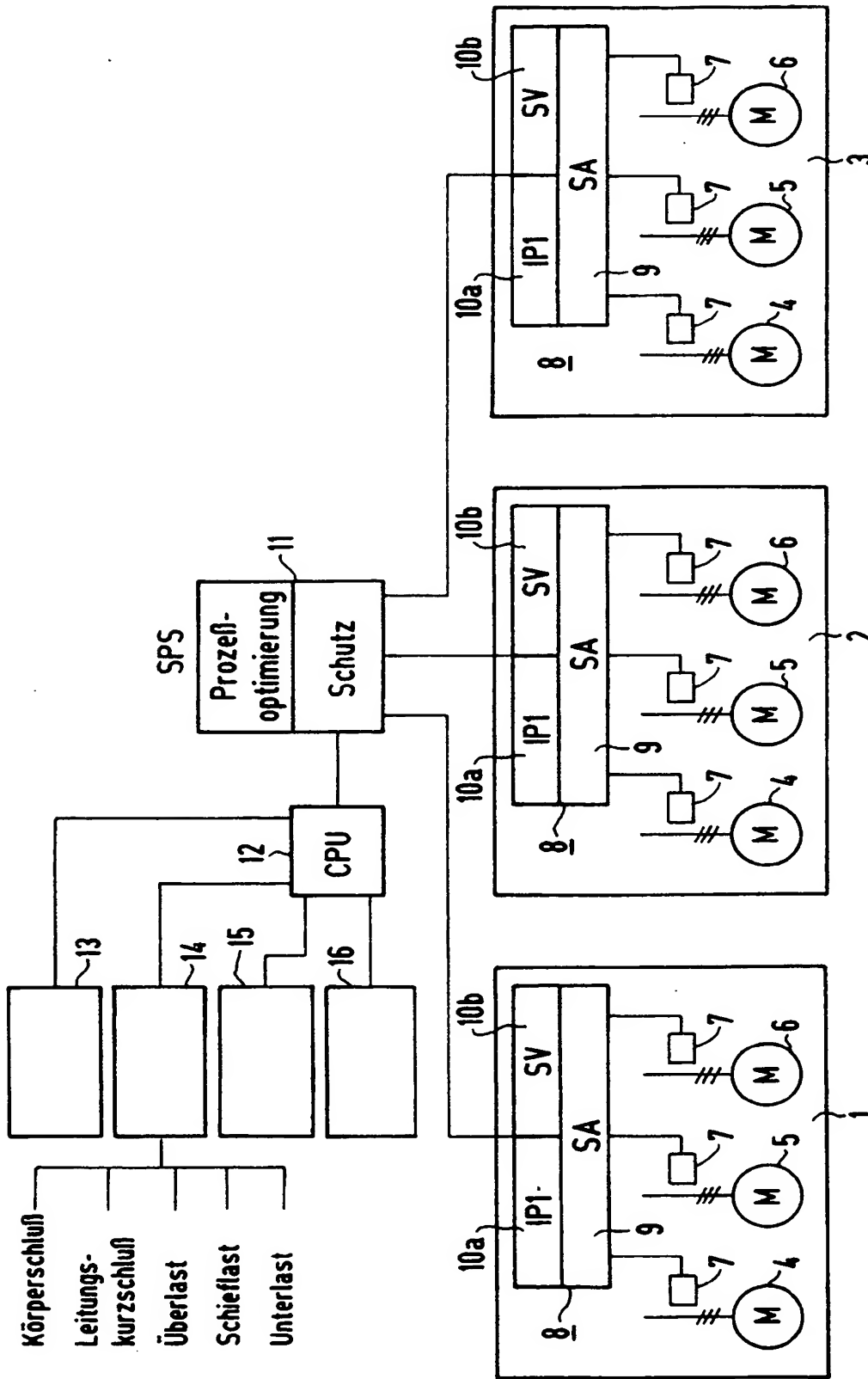


FIG 1

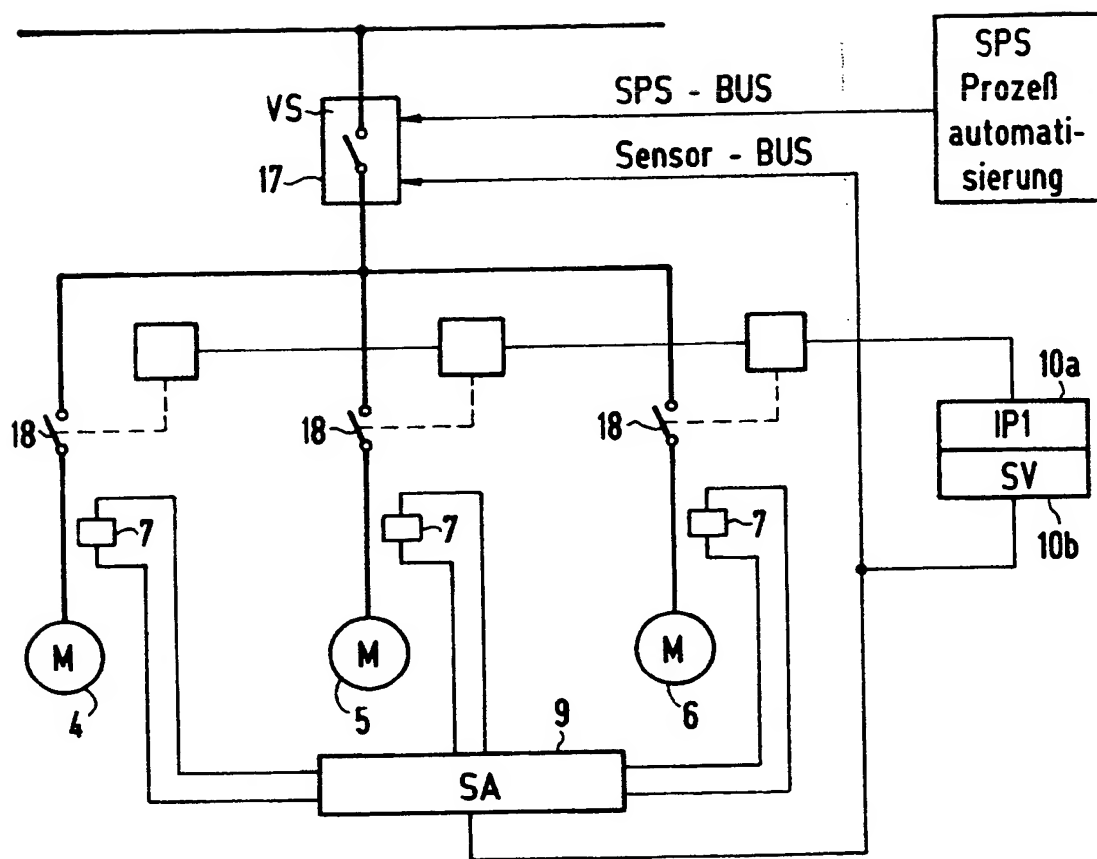


FIG 2

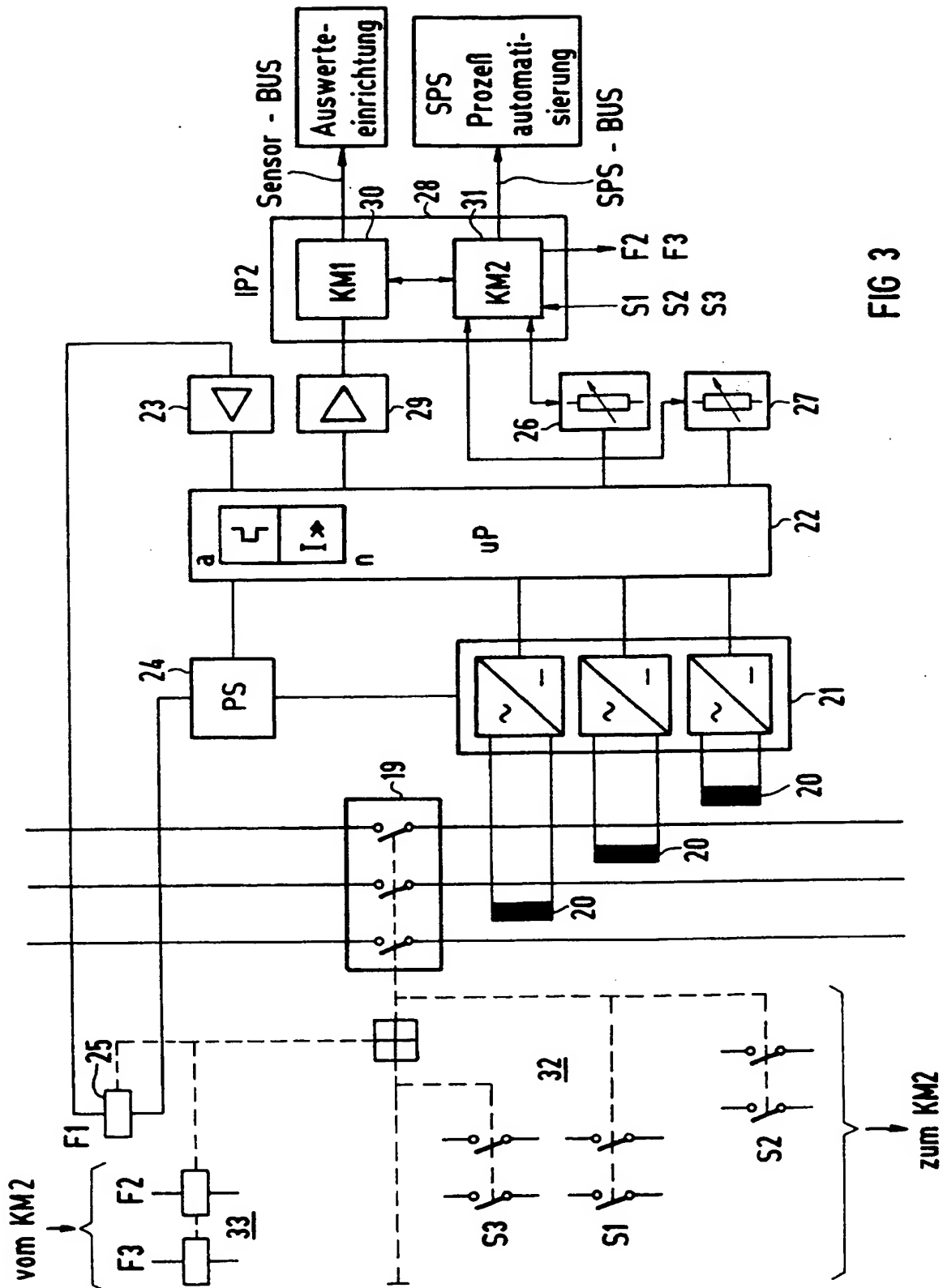


FIG 3

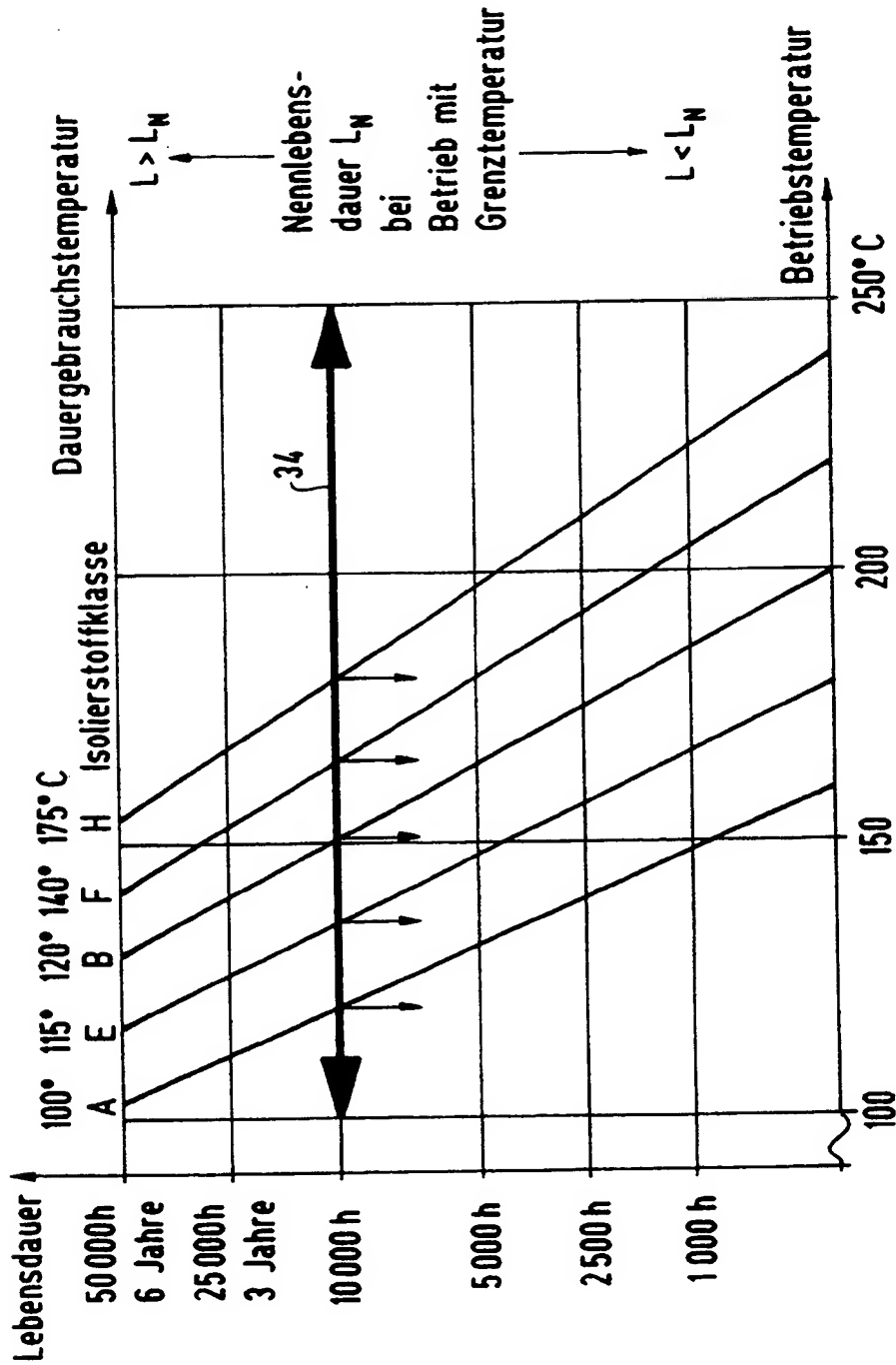


FIG 4

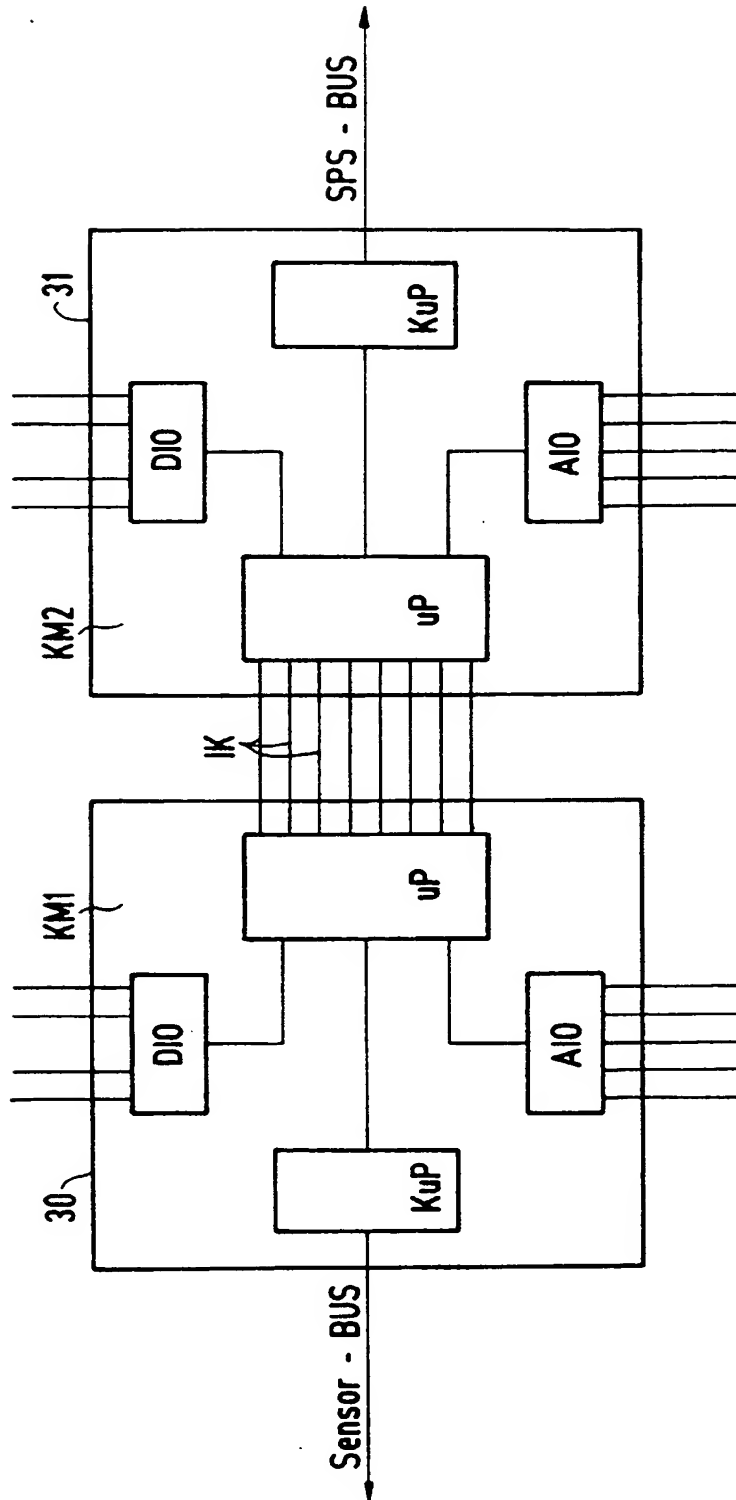


FIG 5



Europäisches
Patentamt

EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung

EP 91 10 3100

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int. Cl.5)
Y	GB-A-174359 (VICKERS) * Seite 1, Zeilen 16 - 28 * * Seite 1, Zeilen 73 - 79; Figur *	1, 2, 4, 6-10	H02H7/08 G01R31/34 G05B19/05
Y	SOVIET INVENTIONS ILLUSTRATED, Derwent Publications, week 8901, abstract no.005904, X13 15. Feb. 1989 & SU-A-1403203 (MELITOPOL AGRIC MEC) 15.06.88	1, 2	
Y	GB-A-2150774 (GENERAL ELECTRIC) * Seite 2, Zeilen 19 - 29; Ansprüche 1-7; Figuren 1, 6 *	4	
Y	EP-A-278802 (MERLIN GERIN) * Spalte 9, Zeilen 45 - 64; Figur 4 *	7-9	
Y	DE-A-3607675 (SACHSENWERK) * Zusammenfassung; Figur 3 *	6, 10	
A	DE-A-2920055 (BARMAG) * Seite 5; Figur 1 *	1, 2	
A	EP-A-215979 (ACEC) * Zusammenfassung; Figur *	5	
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			
Recherchenort BERLIN		Abschlußdatum der Recherche 05 NOVEMBER 1991	Prüfer KEMPEN P.
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE		T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument I : aus anderen Gründen angeführtes Dokument ----- & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument	
X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : mündliche Offenbarung P : Zwischenliteratur			

EPO FORM 1503 03.82 (P0403)

BEST AVAILABLE COPY